PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number:

2001-182603

(43) Date of publication of application: 06.07.2001

(51) Int. CI.

F02D 45/00

F02D 41/14

F02D 41/22

(21) Application number: 11-366325

(71) Applicant: SANSHIN IND CO LTD

(22) Date of filing:

24, 12, 1999

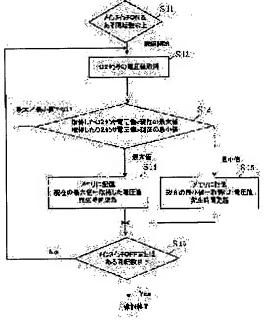
(72) Inventor: FUJINO KENICHI

MOTOSE JUN

(54) FAILURE DIAGNOSTIC SYSTEM OF ENGINE

(57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a failure diagnostic system of an engine for adequately diagnosing the failure of a sensor 02 without causing the cost up of a product itself. SOLUTION: The presence or absence of the failure of the 02 sensor is diagnosed by comparing the 02 sensor voltage detected and memorized at the time of the normal running of the engine and the 02 sensor actual voltage outputted from the voltage of the O2 sensor mounted on the engine in running (highest and lowest values, the existence of the inversion of rich/lean signals, the time when the sensor 02 voltage crosses rich/lean signal switching voltage, or the like). The failure of the sensor 02 can be automatically and adequately diagnosed by an ECU or a personal computer in a short time. The failure of the sensor 02 in plural products can be surely diagnosed without causing the cost up of the product itself, by installing a failure diagnose program into some personal computer.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]
[Date of registration]
[Number of appeal against examiner's decision of rejection]
[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]
[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998, 2003 Japan Patent Office

(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出顧公開番号 特開2001-182603

(P2001-182603A)

(43)公庸日 平成13年7月6日(2001.7.6)

(51) Int.CL?	識別記号	FΙ	テーマコード(参考)
F 0 2 D 45/00	358	F02D 45/00	358K 3G084
41/14	310	41/14	310K 3G301
41/22	305	41/22	306K

麻査論录 未請求 論求項の数8 OL (全 15 頁)

		新 王朝30	来開水 御水気の数6 した (主 15 兵)
(21)出顧番号	特顧平11-366325	(71)出顧人	000176213 三伊工業株式会社
(22)出顧日	平成11年12月24日(1999, 12, 24)		静岡県浜松市新福町1400番地
V==/ 1=105,1=1	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	(72)発明者	藤野 健一 静岡県浜松市新福町1400番地三信工業株式 会社内
		(72)発明者	本額 準 静岡県浜松市新福町1400番地三信工業株式 会社内
		(74)代建人	100092853 弁理士 山下 宠一
		1	

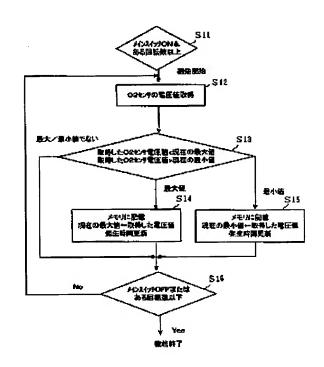
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 エンジンの故障診断システム

(57)【要約】

【目的】 O。センサの故障診断を、製品そのもののコストアップを招くことなく、短時間で的確に行うことができるエンジンの故障診断システムを提供すること。

【構成】 エンジンの通常運転時に検出される〇、センサ電圧を記憶し、その記憶された〇、センサ電圧と運転中のエンジンに搭載された〇、センサ電圧から出力された〇、センサ実電圧(最大値と最小値、リッチ信号/リーン信号の反転の有無、リッチ/リーン信号切替電圧を〇、センサ電圧が構切った時間等)とを比較することによって〇、センサの故障診断をECU又はパソコンで自動的に行うことができる。そして、或るパソコンにはで診断プログラムをインストールしておけば、複数の製品における〇、センサの故障診断を、製品そのもののコストアップを招くことなく確実に行うことができる。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 通信ケーブルを介してエンジンコントロ ールユニットに接続されるエンジンの故障診断システム

前記エンジンの通常運転時に検出される〇,センサ電圧 を記憶し、その記憶された○。センサ電圧と、運転中の エンジンに搭載された○、センサから出力された○、セ ンサ実電圧とを比較することによって〇,センサの故障 の有無を診断することを特徴とするエンジンの故障診断

【請求項2】 前記〇、センサ実電圧の最大値と最小値 及び最大値が現れてから最小値が現れるまでに要する時 間に基づいて〇。センサの故障の有無を診断することを 特徴とする請求項1記載のエンジンの故障診断システ

【請求項3】 前記〇、センサ実電圧がリッチ信号かり ーン信号かを判別し、リッチ信号/リーン信号の反転の 有無と第1の反転から第2の反転までに要する時間に基 づいて〇、センサの故障の有無を診断することを特徴と する論求項1記載のエンジンの故障診断システム。

【論求項4】 リッチ/リーン信号切替電圧を前記〇。 センサ実電圧が複数回構切るのに要する時間に基づいて O, センサの故障の有無を診断することを特徴とする請 求項1記載のエンジンの故障診断システム。

【請求項5】 エンジン始動時の暖機運転時間が所定時 間以上続く場合の前記〇、センサ実電圧の最大値に基づ いて〇、センサの故障の有無を診断することを特徴とす る請求項】記載のエンジンの故障診断システム。

【請求項6】 前記〇、センサ実電圧を所定時間毎にサ ンプリングしてグラフ表示することによって〇』センサ 30 の故障の有無を診断することを特徴とする請求項1記載 のエンジンの故障診断システム。

【論求項7】 前記〇」センサ実電圧の最大値と最小値 を表示することによって〇、センサの故障の有無を診断 することを特徴とする請求項1記載のエンジンの故障診 断システム。

【請求項8】 前記〇、センサからリッチ信号が出力さ れるまで燃料を増量したときの前記〇。センサ実電圧を 表示することによってO、センサの故障の有無を診断す ることを特徴とする請求項1記載のエンジンの故障診断 40 システム。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、〇、センサの故障 を診断するための故障診断システムに関する。

[0002]

【従来の技術】例えば船外機の故障診断を行うために、 エンジンコントロールユニット(以下、ECUと略称す る) に故障診断プログラムを設け、この故障診断プログ ラムが故障を倹知するとダイアグランプ(ランプ点灯パ 50 【0010】又、船体側に配設された燃料タンク11内

ターンによるコード表示) を点灯させてサービスマンに 故障箇所を知らせる故障診断システムが開発されて実用 に供されている。

[0003]

【発明が解決しようとする課題】ところが、上記故障診 断システムではECU毎に故障診断プログラムを備えな ければならず、ECUのコストアップ、延ては船外機自 体のコストアップを招くという問題があった。

【0004】ところで、現在、混合気の空燃比の制御に 10 使用している〇、センサの故障診断を行うケースが増え ているが、このようなO。センサの故障診断を、船外機 等の製品そのもののコストアップを招くことなく確実に 行うことが望まれていた。

【0005】本発明は上記事情に鑑みてなされたもの で、その目的とする処は、〇、センサの故障診断を、製 品そのもののコストアップを招くことなく確実に行うこ とができるエンジンの故障診断システムを提供すること にある。

[0006]

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するた め、本発明は、通信ケーブルを介してエンジンコントロ ールユニットに接続されるエンジンの故障診断システム において、前記エンジンの通常運転時に検出されるO。 センサ電圧を記憶し、その記憶された〇,センサ電圧 と、運転中のエンジンに搭載された○。センサから出力 された〇、センサ実電圧とを比較することによって〇。 センサの故障の有無を診断することを特徴とする。

【0007】従って、本発明によれば、エンジンコント ロールユニット毎にO」センサの故障診断プログラムを 設ける必要がなく、或るパソコンに故障診断プログラム をインストールしておけば、複数の製品における○。セ ンサの故障診断を行うことができ、製品そのもののコス トアップを招くことなく、〇、センサの故障診断を確実 に行うことができる。

[0008]

【発明の実施の形態】以下に本発明の実施の形態を添付 図面に基づいて説明する。

【① 〇 〇 9 】図 1 は船外機用エンジンの構成を示すプロ ック図であり、同図において、1は2サイクルのV型6 気筒エンジンであって、該エンジン1のクランクケース laには吸気管2が接続されている。そして、吸気管2 内の途中にはリード弁3が設けられており、該リード弁 3の下流側にはエンジン1内にオイルを供給するための オイルポンプ4と電磁ソレノイド弁5がオイル供給管6 を介して接続されており、リード弁3の上流にはスロッ トル弁7が配設されている。尚、オイルボンフ4はエン ジン1のクランク軸8の回転によって駆動されるポンプ であって、これはサブタンク9からメインタンク10を 経て吸気管2にオイルを供給する。

の燃料は、第1の低圧燃料ポンプ12によってフィルタ 13を介して船外機側の第2の低圧燃料ポンプ14に送 られ、そこから更にベーバーセパレータ15に送られ る。とこで、ベーパーセパレータタンク15内には電動 モータによって駆動される燃料予圧ポンプ16が配設さ れており、該燃料予圧ポンプ16は燃料を予圧してこれ を予圧配管17を経て高圧燃料ポンプ18に送る。

【0011】ところで、エンジン1において各列のシリ ンダヘッド1bには燃料タンク供給レール19が縦方向 (図1の紙面垂直方向)に固定されており、前記高圧燃 10 料ポンプ18の吐出側は燃料供給レール19に接続され るとともに、高圧圧力調整弁20と燃料冷却器21及び 戻り配管22を介して前記ベーパーセパレータタンク1 5に接続されている。そして、予圧配管17とベーバー セパレータタンク15間には予圧圧力調整弁23が設け られている。

【0012】而して、前記高圧燃料ポンプ18はクラン ク軸8によって駆動され、ベーパーセパレータタンク1 5内の燃料は前記燃料予圧ポンプ16によって予圧さ れ、予圧された燃料は前記高圧燃料ポンプ18によって 20 所定の圧力に加圧され、加圧された高圧燃料は燃料供給 レール19を経てエンジン1の各気筒に取り付けられた インジェクタ24から各気筒内に噴射されて燃焼に供さ れる。尚、余剰燃料は高圧圧力調整弁20及び燃料冷却 器21を通って戻り配管22からベーバーセパレータタ ンク15内に戻される。

【0013】ところで、エンジン1には制御手段として ECU25が設けられているが、このECU25には、 クランク軸8の回転数(エンジン回転数)を検出する回 転センサ26. 吸入空気の温度を検出する吸気温センサ 30 27、スロットル弁7の開度(スロットル開度)を検出 するスロットル開度センサ28、混合気の空燃比(A/ F)を検出するO,センサ29、高圧燃料の圧力を検出 する燃料圧センサ30等からの信号が入力される。そし て、ECU25は各種センサ26~30から入力される 検出信号を演算処理し、制御信号をインジェクタ24、 点火プラグ31、電磁ソレノイド弁5、燃料予圧ポンプ 16等に送ってこれらを駆動制御する。

【0014】而して、エンジン1の運転中において何ち かの原因によってエンジン1に故障が発生した場合に は、本発明に係るエンジン故障診断システムによってエ ンジン1の故障原因が推定される。

【0015】即ち、エンジン1に故障が発生した場合に は、図2に示すように、サービスマンはパソコン33を 電圧変換アダプタ34を介して船外機のECU25に接 続し、ECU25のEEPROM32に記憶される各種 運転データを取り出してこれをパソコン33の画面上に 表示する。

【0016】ととで、パソコン33の画面上には図3に 示すメニュー表示がなされる。即ち、「ダイアグノーシ 50 【0.022】そして、上記一連の処理(ステップS12

ス』、『トラブル履歴』、『静的アクチュエータテス ト」、「動的アクチュエータテスト」、「エンジンパラ メータテスト』、『データロガー』及び『ダウンロー F」のメニュー表示がなされる。尚. 「動的アクチュエ ータテスト」には『エンジン休筒テスト』と『○』セン サ機能テスト」のメニューが設けられ、 『データロガ ー」には「データグラフ表示」と「回転数別運転時間表 示」のメニューが設けられている。

[0017]而して、サービスマンがエンジン1の0, センサ29に故障が発生しているか否かをチェックする 場合には、パソコン33の画面上に表示された図3に示 すメニューから『動的アクチュエータテスト』を選択す る。すると、パソコン33の画面上には図4に示すよう に「エンジン休筒テスト」と「O」センサ機能テスト」 のメニューが表示され、サービスマンが「〇」センサ機 能テスト」を選択するとその実施内容が表示される。

【0018】而して、本発明においては、エンジン1の 通常運転時に検出されるO、センサ29の電圧(O)、セ ンサ電圧)をECU25のEEPROM32に記憶し、 その記憶された〇、センサ電圧と、進転中のエンジン1 に搭載された○。センサ2.9から出力された○。センサ 実電圧とを比較することによってO。センサ29の故障 の有無が診断されるが、その診断の具体的な方法を以下 に説明する。

【0019】 <実施の形態1>本実施の形態では、図4 に示すように燃料増量を行い、そのときの〇』センサ電 圧の現在値と最大値及び最小値を図5に示すようにパソ コン33の画面上に表示する。ここで、その手順を図6 に示すフローチャートに従って説明する。

【0020】即ち、不図示のメインスイッチが〇Nされ てエンジン1が始動され、回転センサ26によって検出 されるエンジン回転数が或る値以上に達すると〇。セン サ機能テストが開始され(ステップS11)、○、セン サ29の実電圧(O) センサ電圧)が取得される(ステ ップS12)。そして、取得したO。センサ実電圧がE CU25のEEPROM32に記憶されている現在の最 大値よりも小さいか、或は現在の最小値よりも大きいか 否かが判定され (ステップS13)、取得したO2 セン サ電圧が現在の最大値よりも大きい場合には、その値を 40 EEPROM32に記憶して最大値とその発生時間を更 新する (ステップS14)。

【① 021】又、取得した〇、センサ実電圧が現在の最 小値よりも小さい場合には、その値をEEPROM32 に記憶して最小値とその発生時間(最大値が現れてから 最小値が現れるまでに要する時間)を更新する(ステッ ブS 1 5) 。尚. 取得したO. センサ実電圧が最大値で も最小値でもない場合には、EEPROM32に記憶し ている最大値と最小値及び発生時間の更新はなされな Ļ,

~ステップS15の処理) はメインスイッチが○FFさ れてエンジン1が停止されるか、或はエンジン回転数が 或る値以下に下がるまで継続され、メインスイッチが○ FFされ或はエンジン回転数が或る値以下に下がるとO 」センサ機能テストが終了する(ステップS16)。

[0023]以上のように、本実施の形態では〇。セン サ実電圧の最大値と最小値及び発生時間(最大値が現れ てから最小値が現れるまでに要する時間)に基づいて〇 **,センサ29の故障診断をバソコン33で自動的に行う** ことができるため、O, センサ29の故障診断を短時間 10 で的確に行うことができる。

【OO24】又、ECU毎にO、センサの故障診断プロ グラムを設ける必要がなく、或るパソコンに故障診断プ ログラムをインストールしておけば、複数のエンジンに おける〇、センサの故障診断を行うことができ、製品そ のもののコストアップを招くことなく、O,センサの故 障診断を確実に行うことができる。

【① 025】 <実施の形態2>本実施の形態は、〇、セ ンサ実電圧がリッチ信号かリーン信号かを判別し、リッ チ信号/リーン信号の反転の有無と第1の反転から第2 20 の反転までに要する時間に基づいて〇、センサ29の故 障の有無を診断することを特徴とする。以下、その処理 手順を図7に示すフローチャートに基づいて説明する。 【0026】即ち、不図示のメインスイッチがONされ てエンジン】が始動され、回転センサ26によって検出 されるエンジン回転数が或る値以上に達すると〇。セン サ機能テストが開始され(ステップS21)、○2セン サ29の実電圧(O, センサ電圧)が取得される(ステ ップS22)。そして、取得したO。センサ実電圧がリ ッチ信号であるかリーン信号であるかを判断し(ステッ 30 プS23)、前回取得した信号(リッチ/リーン信号) が今回取得した信号(リッチ/リーン信号)と異なるか 否か (即ち、リッチ/リーン信号の反転の有無) を判定

【()()27】前回取得した信号が今回取得した信号と異 なる場合 (つまり、リッチ/リーン信号の反転があった 場合)には、リッチ/リーン信号の反転があったこと及 び反転発生の時間をEEPROM32に記憶して発生時 間を更新する(ステップS25)。尚、前回取得した信 号が今回取得した信号と同じである場合(つまり、リッ チノリーン信号の反転がない場合)には、EEPROM 32への記憶はなされない。

する(ステップ524)。

[0028] そして、上記一連の処理(ステップS22 ~ステップS25の処理) はメインスイッチが○FFさ れてエンジン1が停止されるか、或はエンジン回転数が 或る値以下に下がるまで継続され、メインスイッチが○ FFされ或はエンジン回転数が或る値以下に下がるとO **,センサ機能テストが終了する(ステップS26)。以** 上のように、本実施の形態ではO、センサ電圧がリッチ 信号かリーン信号かを判別し、リッチ信号/リーン信号 50 でエンジン1が始動され、回転センサ26によって検出

の反転の有無と第1の反転から第2の反転までに要する 時間に基づいて〇、センサ29の故障の有無をパソコン で自動的に判定することができるため、〇、センサ29 の故障診断を短時間で的確に行うことができる。

[10029] <実施の形態3>本実施の形態は、〇、セ ンサ実電圧がリッチ/リーン信号切替電圧を複数回構切 るのに要する時間に基づいて〇、センサ29の故障の有 無を診断することを特徴とする。以下、その処理手順を 図8に示すフローチャートに基づいて説明する。

【0030】即ち、不図示のメインスイッチが〇Nされ てエンジン1が始動され、回転センサ26によって検出 されるエンジン回転数が或る値以上に達すると○。セン サ機能テストが開始され(ステップS31)、○』セン サ29の実電圧(〇」センサ電圧)が取得される(ステ ップS32)。そして、前回取得してEEPROM32 に記憶されている〇、センサ電圧を呼び出し(ステップ \$33)、前回と今回取得したO、センサ実電圧との間 にリッチ/リーン信号切替電圧VO、が存在するか否か (○, センサ電圧がリッチ/リーン信号切替電圧を構切 ったか否か)が判定される(ステップS34)。

【0031】前回と今回取得した〇。センサ電圧との間 にリッチ/リーン信号切替電圧VO, が存在する場合 (○) センサ電圧がリッチ/リーン信号切替電圧を構切 った場合)には、〇、センサ電圧がリッチ/リーン信号 切替電圧を構切った時間としてO、センサ実電圧取得時 間をECU25のEEPROM32に記憶する(ステッ プS35)。尚、前回と今回取得した〇、センサ実電圧 との間にリッチ/リーン信号切替電圧VO、が存在しな い場合(O」センサ実電圧がリッチ/リーン信号切替電 圧を横切らない場合)には、EEPROM32への記憶 はなされない。

【0032】そして、上記一連の処理(ステップS32 ~ステップS35の処理) はメインスイッチが〇FFさ れてエンジン 1 が停止されるか、取はエンジン回転数が 或る値以下に下がるまで継続され、メインスイッチが○ FFされ或はエンジン回転数が或る値以下に下がるとO 、センサ機能テストが終了する(ステップS36)。

[0033]以上のように、本実施の形態ではO。セン サ実電圧がリッチ/リーン信号切替電圧を複数回饋切ね のに要する時間に基づいて()、センサ29の故障の有無 をパソコンで自動的に判定することができるため、〇』 センサ29の故障診断を短時間で的確に行うことができ

【()()34】<実施の形態4>本実施の形態は、エンジ ン始動時の暖機運転時間が所定時間以上続く場合の〇。 センサ実電圧の最大値に基づいてO。センサ29の故障 の有無を診断することを特徴とする。以下、その処理手 順を図りに示すフローチャートに基づいて説明する。

【OO35】即ち、不図示のメインスイッチがONされ

8

されるエンジン回転数が或る値以上に達すると〇。セン サ機能テストが開始され(ステップS41)、○2 セン サ29の実電圧(Q,センサ実電圧)が取得される(ス テップS42)。そして、取得したO。センサ実電圧が EEPROM32に記憶されている現在の最大値よりも 小さいか否かが判定され(ステップS43)、取得した O。センサ実電圧が現在の最大値よりも大きい場合に は、取得した〇、センサ実電圧をEEPROM32に一 時的に記憶する(ステップS44)。その後、エンジン 1の始動時の暖機運転が所定時間以上続いたか否かが判 10 定され(ステップS45)、暖機運転が所定時間以上続 いた場合にはEEPROM32に一時的に記憶されてい る〇、センサ実電圧を現在の最大値として記憶してこれ を更新する(ステップS46)。尚 取得したO2 セン サ実電圧が最大でない場合。或は最大であってもエンジ ン1の暖機運転が所定時間未満である場合には、〇、セ ンサ実電圧のEEPROM32への記憶はなされない。 【0036】そして、上記一連の処理(ステップS42 ~ステップS46の処理) はメインスイッチが〇FFさ れてエンジン1が停止されるか、或はエンジン回転数が 20 或る値以下に下がるまで継続され、メインスイッチが○ FFされ或はエンジン回転数が或る値以下に下がるとO ,センサ機能テストが終了する(ステップS47)。

【0037】以上のように、本実施の形態ではエンジン始動時の暖機道転時間が所定時間以上続く場合の〇、センサ実電圧の最大値に基づいて〇、センサ29の故障の有無をパソコンで自動的に判定することができるため、〇、センサ29の故障診断を短時間で的確に行うことができる。

【0038】<実施の形態5>本実施の形態は、エンジ 30 ン1の通常運転時に検出される0、センサ電圧と0、センサ活性化判定電圧とを自動的に比較して0、センサ2 9の故障の有無を診断することを特徴とする。以下、その処理手順を図10に示すフローチャートに基づいて説明する。

【0039】即ち、O、センサ29の電圧(O、センサ電圧)の取得を開始した後(ステップS51)、不図示のメインスイッチがONされてエンジン1が始動され、回転センサ26によって検出されるエンジン回転数が或る値以上に達したか否かが判定される(ステップS52)。

には〇、センサ29が活性化していることをパソコン33の画面上に表示し(ステップS57)、取得された〇、センサ電圧が〇、センサ活性化判定電圧未満である場合には〇、センサ29が活性化していないことをパソコン33の画面上に表示する(ステップS58)。

[()()4]] 以上の一連の処理(ステップS54~ステップS58の処理)は必要回数だけ行われた後に終了する(ステップS59)。

【0042】以上のように、本実施の形態ではエンジン 1の通常運転時に検出される〇、センサ電圧と〇、セン サ活性化判定電圧とを自動的に比較して〇、センサ29 の故障の有無をパソコンで自動的に判定することができ るため、〇、センサ29の故障診断を短時間で的確に行 うことができる。

【0043】<実施の形態6>本実施の形態は、エンジン1のテスト進転時における燃料の増減による〇、センサ実電圧の変化に基づいて〇、センサ29の故障の有無を診断することを特徴とするものであって、具体的には〇、センサ実電圧を所定時間毎にサンブリングしてグラフ表示することによって〇、センサ29の故障の有無を診断することを特徴とする。以下、その処理手順を図11に示すフローチャートに基づいて説明する。

【① 0 4 4 】即ち、〇、センサ2 9の実電圧(〇、センサ実電圧)の取得が開始されると(ステップS61)、燃料を設定値まで減量する(ステップS62)。そして、その後に検出される〇、センサ実電圧に基づくリッチ信号によって燃料が増量され、燃料増量が設定値に達したか否かが判定され(ステップS63)、燃料増量が設定値に達していない間は燃料増量が行われる(ステップS64)。そして、〇、センサ実電圧を所定時間毎にサンプリングしてパソコン33へ送信し(ステップS67)、パソコン33の画面上に〇、センサ実電圧をグラフ表示する(取得データを1つずつ追加するとともに、時間軸を変更する)。

【0045】以上の一連の処理(ステップS63~ステップS68の処理)が燃料増量が設定値に達するまで繰り返され、燃料増量が設定値に達した時点でテストが終了する(ステップS69)。

【0046】以上のように、本実施の形態ではエンジン 1のテスト運転時における燃料の増減によるO。センサ 実電圧を所定時間毎にサンプリングしてパソコン33の 画面上にグラフ表示することによってO。センサ29の 故障の有無を診断するようにしたため、O。センサ29 の故障診断を短時間で的確に行うことができる。

【() () 4 7 】 < 実施の形態 7 > 本実施の形態は、エンジン1のテスト連転時における燃料の増減による○、センサ実電圧の最大値と最小値を表示することによって○。センサ2 9 の故障の有無を診断することを特徴とする。以下、その処理手順を図 1 2 のフローチャートに基づいて説明する

【0048】即ち、O、センサ29の実電圧(○、セン サ実電圧)の取得が開始されると (ステップS71)、 燃料を設定値まで減量する(ステップS72)。そし て、その後に検出される〇、センサ実電圧に基づくリッ チ信号によって燃料が増量され、燃料増量が設定値に達 したか否かが判定され(ステップS73)、燃料増量が 設定値に達していない間は燃料増量が行われ(ステップ) S74)、O。センサ実電圧が取得される(ステップS

【0049】そして、取得したO。センサ実電圧がEC 10 U25のEEPROM32に記憶されている現在の最大 値よりも大きいか、或は現在の最小値よりも小さいか否 かが判定され(ステップS76)、取得した〇、センサ 実電圧が現在の最大値よりも大きい場合には、その値を 最大値としてEEPROM32に記憶する(ステップS 77)。又、取得した〇、センサ実電圧が現在の最小値 よりも小さい場合には、その値を最小値としてEEPR OM32に記憶する。尚、取得したO2センサ実電圧が 最大値でも最小値でもない場合には、EEPROM32 に記憶している最大値と最小値の更新はなされない。

【0050】その後、EEPROM32に記憶されたO 、センサ実電圧の最大値と最小値がパソコン33へ送信 され(ステップS79)、その最大値と最小値がパソコ ン33の画面上に表示される(ステップS8())。

【0051】以上の一連の処理(ステップS73~ステ ップS80の処理)が燃料増量が設定値に達するまで繰 り返され、燃料増量が設定値に達した時点でテストが終 了する (ステップ (81)。

【0052】以上のように、本実施の形態ではエンジン 1のテスト運転時における燃料の増減による〇、センサ 30 実電圧の最大値と最小値をパソコン33の画面上に表示 することによって〇、センサ29の故障の有無を診断す るようにしたため、O, センサ29の故障診断を短時間 で的確に行うととができる。

【0053】<実施の形態8>本実施の形態は、エンジ ン1のテスト運転時において〇、センサ29からリッチ 信号が出力されるまで燃料を増貴したときのO,センサ 実電圧を表示することによってO,センサ29の故障の. 有無を診断することを特徴とする。以下、その処理手順 を図13に基づいて説明する。

【0054】即ち、O、センサ29の実電圧(O, セン サ実電圧)の取得が開始されると(ステップS91)、 燃料を設定値まで減量する(ステップS92)。そし て、その後に検出される〇、センサ実電圧に基づくリッ チ信号によって燃料が増量され、燃料増量が設定値に達 したか否かが判定され(ステップS93)、燃料増量が 設定値に達していない間は燃料増量が行われ(ステップ) S94)、O, センサ実電圧が取得される(ステップS 95).

【0055】而して、取得された〇」センサ実電圧はバー50 【図9】本発明の実施の形態4に係る〇」センサの故障

ソコン33の画面上に表示され(ステップ\$97)、そ の〇、センサ実電圧がリッチ信号を出力しているか否か が判定される(ステップS98)。そして、〇、センサ 実電圧がリッチ信号を出力していない場合には、リッチ 信号を出力するまで一連の処理(ステップS93~ステ ップS97の処理)が繰り返され、○。センサ実電圧が リッチ信号を出力するとテストが終了する。

【0056】以上のように、本実施の形態ではエンジン 1のテスト運転時において○、センサ29からリッチ信 号が出力されるまで燃料を増量したときの〇、センサ実 電圧を表示することによってO, センサ29の故障の有 無を診断するようにしたため、O, センサ29の故障診 断を短時間で的確に行うことができる。

【0057】尚.以上は本発明を特に船外機用エンジン の故障診断に適用した形態について述べたが、本発明は 自動車用エンジン、その他任意のエンジンに対しても同 様に適用可能であることは勿論である。

[0058]

【発明の効果】以上の説明で明らかなように、本発明に 20 よれば、通信ケーブルを介してエンジンコントロールユ ニットに接続されるエンジンの故障診断システムにおい て、前記エンジンの通常道転時に検出される〇、センサ 電圧を記憶し、その記憶されたり、センサ電圧と、運転 中のエンジンに搭載された〇、センサから出力された〇 ,センサ実電圧とを比較することによって〇,センサの 故障の有無を診断するようにしたため、エンジンコント ロールユニット毎に〇、センサの故障診断プログラムを 設ける必要がなく、或るパソコンに故障診断プログラム をインストールしておけば、複数の製品における〇」セ ンサの故障診断を行うことができ、製品そのもののコス トアップを招くことなく、○、センサの故障診断を確実 に行うことができるという効果が得られる。

【図面の簡単な説明】

【図1】船外機用エンジンの構成を示すブロック図であ

【図2】本発明に係るエンジン故障診断システムの構成 図である。

【図3】パソコン画面上のメニュー表示を示す図であ る。

【図4】パソコン画面上のメニュー表示(動的アクチュ エータテスト)を示す図である。

【図5】0,センサの故障診断時のパソコン画面上の表 示画面を示す図である。

【図6】本発明の実施の形態1に係る〇』センサの故障 診断の処理手順を示すフローチャートである。

【図7】本発明の実施の形態2に係る○、センサの故障 診断の処理手順を示すフローチャートである。

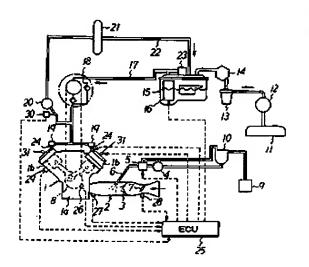
【図8】本発明の実施の形態3に係る○。センサの故障 診断の処理手順を示すフローチャートである。

診断の処理手順を示すフローチャートである。 * 1 エンジン 【図10】本発明の実施の形態5に係る0、センサの故 ECU(エンジンコントロールユニット) 25 **障診断の処理手順を示すフローチャートである。** 26 回転センサ 【図11】本発明の実施の形態6に係る0、センサの故 27 吸気温センサ 障診断の処理手順を示すフローチャートである。 28 スロットル開度センサ 【図12】本発明の実施の形態7に係る0。センサの故 29 0, センサ 障診断の処理手順を示すプローチャートである。 30 燃料圧力センサ 【図13】本発明の実施の形態8に係る0、センサの故 32 EEPROM (メモリ領域) 障診断の処理手順を示すフローチャートである。 33 バソコン *10

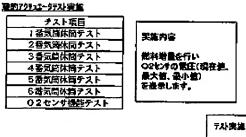
[図1]

【符号の説明】

[図4]







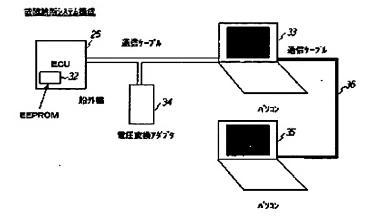
[図5]

雅的795-12-953/安徽中



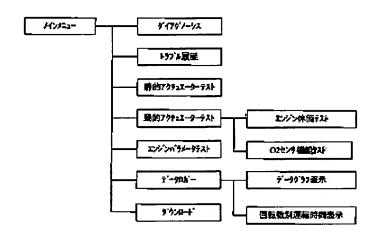
印刷

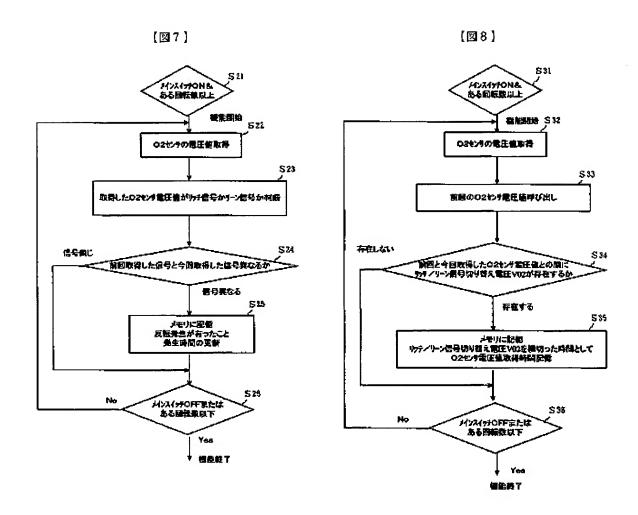
[図2]

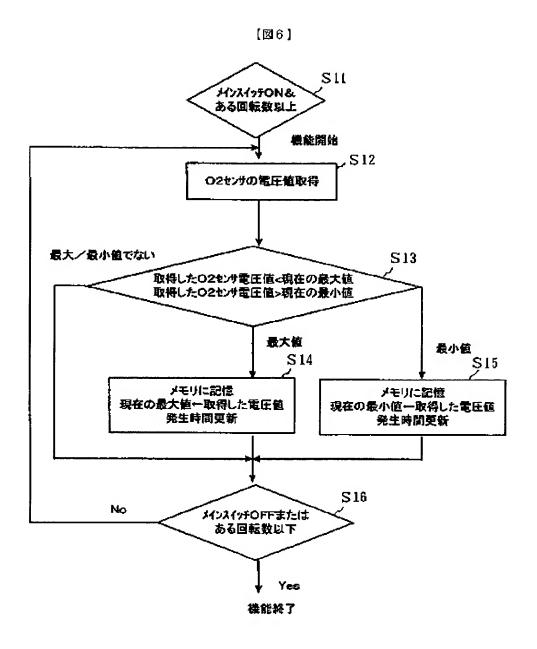


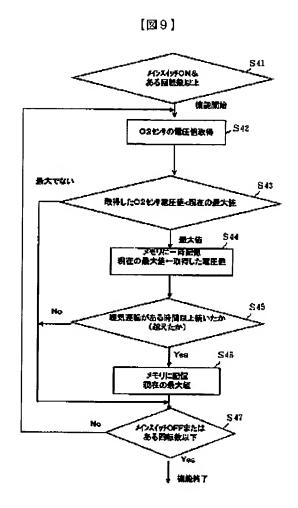
[図3]

放展部断システムのバンー確定回

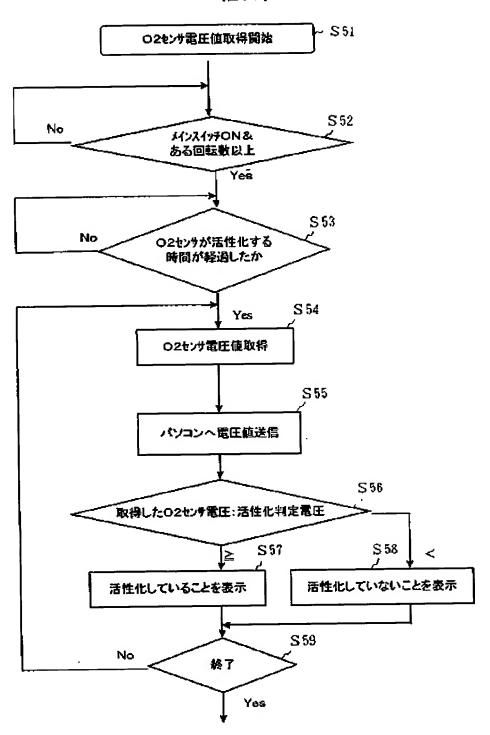




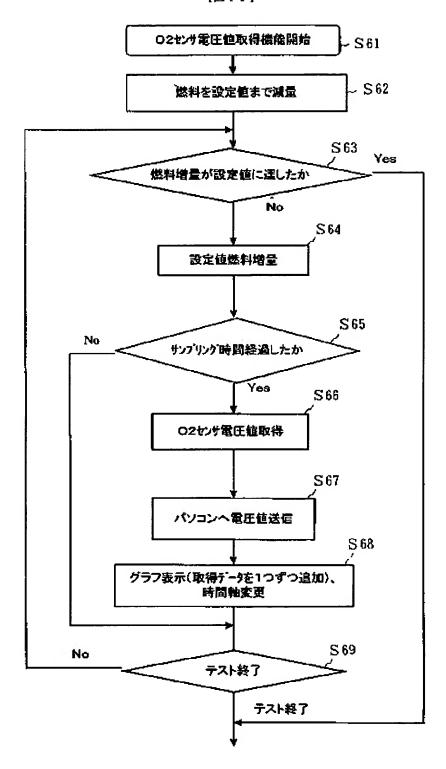




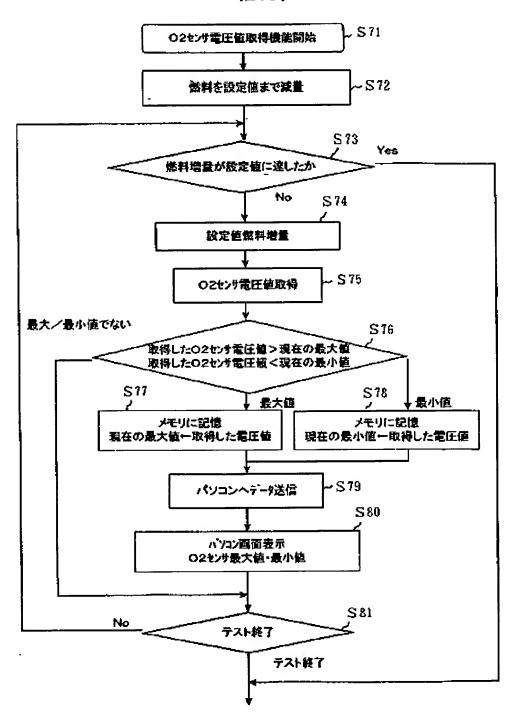
[図10]



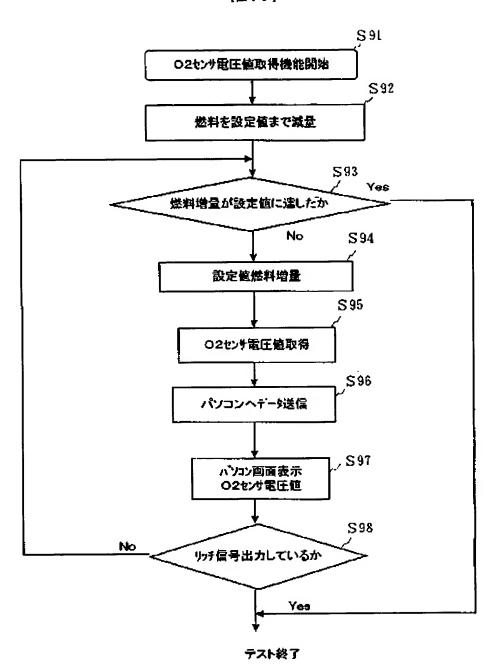
[211]



[図12]



【図13】



フロントページの続き

Fターム(参考) 3G084 AA08 BA09 BA33 CA01 CA02 DA27 EA04 EA07 EB06 FA29 3G301 HA26 JB01 JB09 JB10 KA01 KA05 MA01 NA08 NB03 NE17 NE19 NE23 PD038 PD03Z